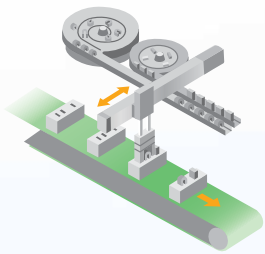
FAに欠かせない正確な位置決め、そこに

電動アクチュエータXAシリーズ

アクチュエータ
コントローラ
デスクトップ型ロボット
組合せアプリケーション
リニアスケール

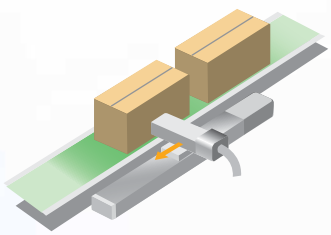
■ 主な使用例

異形部品の供給



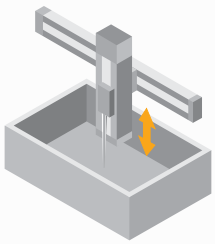
いくつかのパーツフィーダから異形の部品を供給します。多点の位置決めに非常に有効です。

インクジェットプリンタヘッドの送り



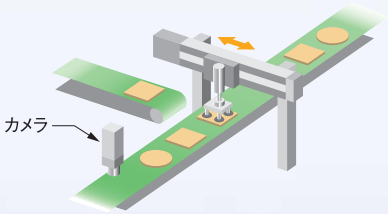
パルスモータ駆動の速度特性の良さを生かし、一定速での移動に使用します。

検査等の垂直軸として



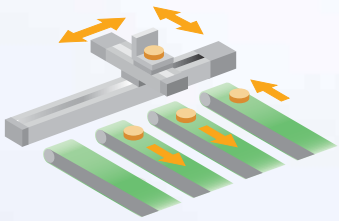
検査機や測定用のヘッドを取付。省スペースでローコストな多点位置決めが可能です。

ワークの選別作業 ①



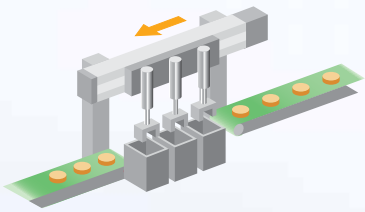
カメラで認識したワークを個別のコンベアに振り分ける作業に用います。

ワークの選別作業 ②



ワークの種類によりコンベアを選択、移動してワークをコンベアに送り出します。

処理工程のトランスファ



各工程のトランスファの位置決めに用います。

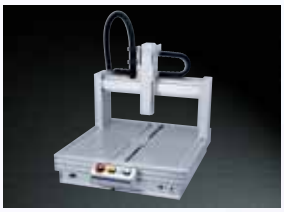
■ 特長

- ボールネジ＋リニアガイドにより高精度の位置決めが可能。（ストローク～600㎜、可搬重量～12kg）
- コントローラ込みで¥38,500～とコストパフォーマンスに優れています。
- 多軸コントローラもラインナップ、多彩な機能を追加しお客様のニーズに応えます。
- ジョグボックス又はティーチングソフト（SUSホームページより無償ダウンロード可能）で簡単ティーチング。
- XA-ED1を使えば、PLC等から直接パルス制御が可能。
- 通信プロトコル（SUSホームページより無償ダウンロード可能）を公開しており、位置・速度・加速度の設定に自由度が広がります。

■ 用途

- エアシリンダの代わりとなる多点位置決めアクチュエータとして
- 精密部品用のX-Yテーブルとして
- 小型なので狭いスペースへ取付可能
- 小型部品のピックアンドプレイスに

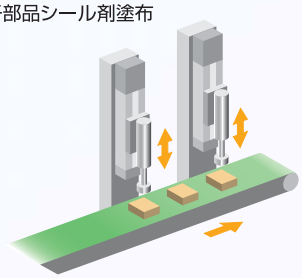
セット価格
アクチュエータ XA-28L-25 ＋ コントローラ XA-E1
￥38,500



デスクトップ型ロボット

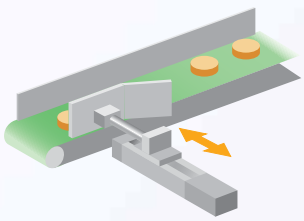
コントローラ

電子部品シール剤塗布



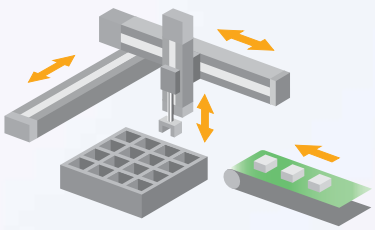
電子部品のポイント塗布に用います。

コンベアラインの整列



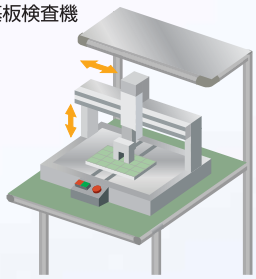
ワークの種類により、整列ガイドの幅を調整します。

パレタイザー



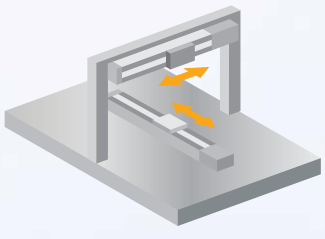
3軸を組み合わせてワークをパレットへ整列します。

卓上型基板検査機



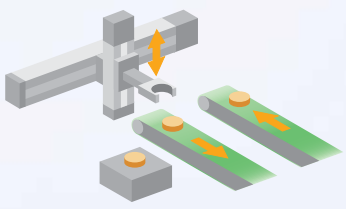
コンパクトさを生かし、卓上型ロボットとして使用できます。

ガントリーでXYとして使用



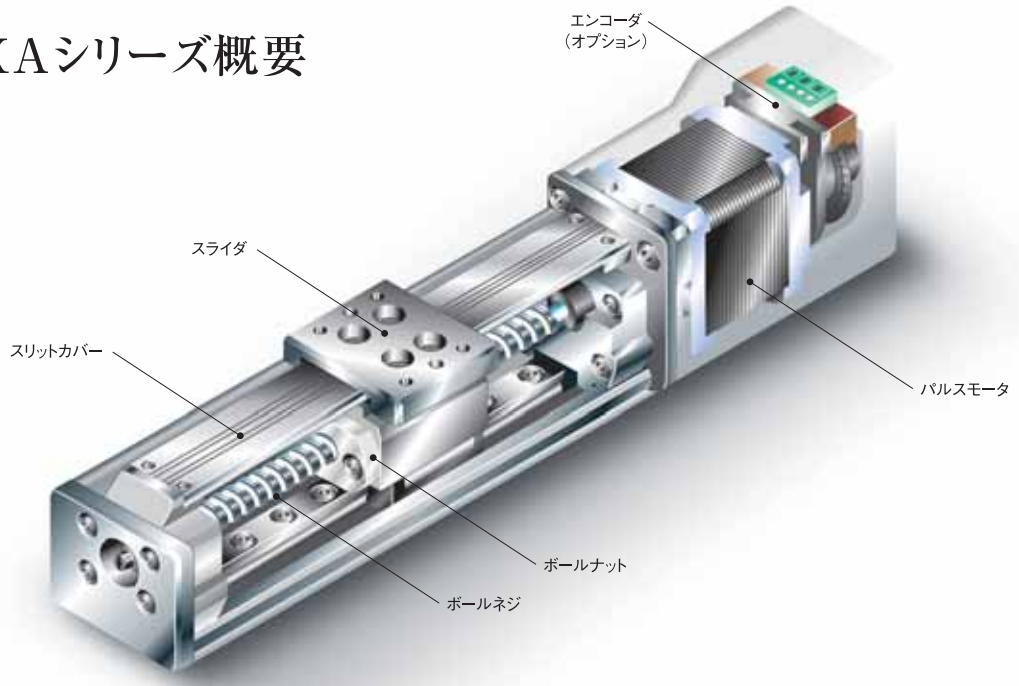
パレタイザー、ネジ締め機、ディスペンサによるポッティング作業に。非常にコンパクトなXYガントリーが構成できます。

ワーク供給



高さの違うコンベアにもワークの受け渡しができます。

XAシリーズ概要



XA-28 H - 100 C E B W Z

- 28：20mm幅 / 28：28mm幅 / 35：35mm幅 / 42：42mm幅 / 50：50mm幅
- H：高速タイプ / L：低速タイプ
- 100：ストローク
- C：クリーンタイプ（XA-35・28タイプのみ） / UR：モータ折り返し軸モータ右側 / UL：モータ折り返し軸モータ左側（XA-42タイプのみ）
- E：エンコーダ付タイプ
- B：ブレーキ付タイプ
- W：ワイドスライダタイプ（XA-42タイプのみ）
- Z：原点逆

※水色の文字はオプションです。

アクチュエータ仕様の詳細説明

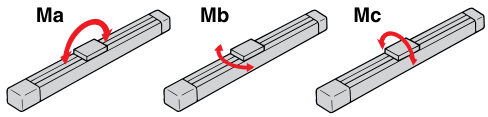
速度
各移動ポジションに対し、1mm/sec毎の速度設定が可能です。

ストローク
各シリーズごと25又は50mm刻みでご用意しています。フルストロークで使用できます。

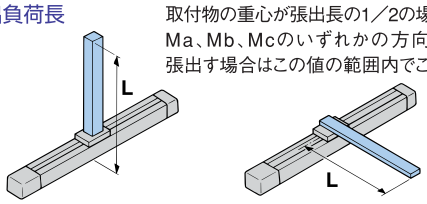
繰り返し位置決め精度
位置の再現性の精度です。

可搬質量
スライダ上に等分布荷重とした場合での値です。搬送質量が仕様値を超えない様ご注意下さい。偏荷重の場合モーメント負荷、張出負荷長も併せて考慮願います。

モーメント負荷
Ma、Mb、Mc各負荷モーメント値内でご使用下さい。



張出負荷長
取付物の重心が張出長の1／2の場合の値です。Ma、Mb、Mcのいずれかの方向に取付物が張出す場合はこの値の範囲内でご使用下さい。

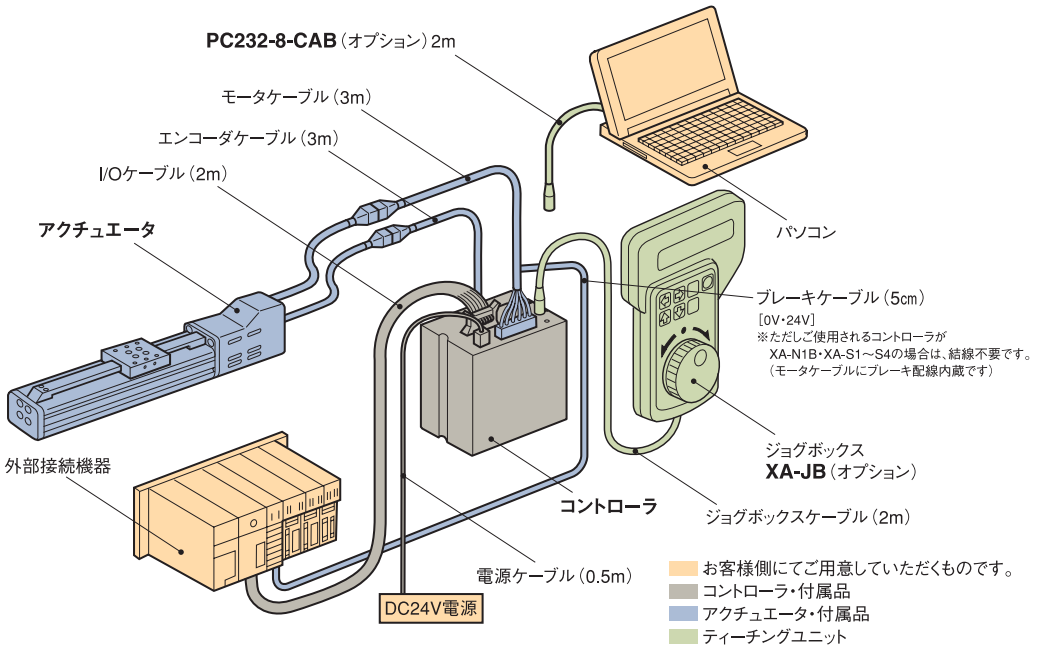


ご注意

- ご使用の前に「XA取扱説明書」を良くお読み頂き、正しくお使い下さい。
- 掲載されています出荷日は、「翌日起算○日目出荷（弊社所定休日除く）」を表します。多量のご注文の場合、出荷日より納期がかかる場合がございます。
- カタログ価格はすべて消費税を含んでおりません。
- 爆発性、引火ガス性、腐食性の雰囲気、水のかかる場所、可燃物のそばでは使用しないで下さい。
- 移動、接続、点検等の作業は電源を切ってから行って下さい。
- 接地は取扱説明書の記載に沿った方法で必ず取って頂いてからご使用下さい。
- XAアクチュエータではパルスモータを用いており、負荷の大きさによっては停止時、及び運転中に脱調する場合があります。カタログの仕様数値以内で選定頂き、確実に負荷を駆動できる事を確認後ご使用下さい。
- モータ部は運転状況によって著しく温度が上がります。放熱を考慮した取付をして下さい。
- 出荷時、コントローラには対応するアクチュエータ機種に合せたパラメータ値が設定されており、組合せは決まっています。対応機種である事を確認頂き接続して下さい。
- アクチュエータは専用コントローラとの組合せでご使用下さい。アクチュエータまたはコントローラを単独でご使用された場合、性能についてはメーカー保証外となりますのでご了承下さい。
- コントローラはモータ駆動用に高周波のチョッピング回路を有しています。そのため、計測器や受信機などの微弱信号を扱う機器に影響を与える可能性があります。計測器や受信機などと同一の装置で使用されるには、問題が発生する場合がありますので、ご相談下さい。
- 垂直方向で使用された場合電源切の状態でスライダが落下することがあります。使用上支障のある時は、ブレーキ付タイプをご使用下さい。電源OFF時にブレーキがかかりスライダの落下を防止します。

アクチュエータ
コントローラ
デスクトップ型ロボット
組合せアプリケーション
リニアスケール

システム構成例



コントローラ・メカ本体 マッチング表

	1軸コントローラ			2軸コントローラ	3軸コントローラ	4軸コントローラ	パルス列入力
	XA-N1	XA-E1	XA-S1	XA-S2	XA-S3	XA-S4	XA-ED1
XA-50	○	○	○	○	○	○	○
XA-50 エンコーダ付	○	–	○	○	○	○	–
XA-42	○	○	○	○	○	○	○
XA-42 エンコーダ付	○	–	○	○	○	○	–
XA-42 折返し	○	○	○	○	○	○	○
XA-42 折返しエンコーダ付	○	–	○	○	○	○	–
XA-35	○	○	○	○	○	○	○
XA-35 エンコーダ付	○	–	○	○	○	○	–
XA-28	○	○	○	○	○	○	○
XA-28 エンコーダ付	○	–	○	○	○	○	–
XA-35 クリーンタイプ	○	○	○	○	○	○	○
XA-35 クリーンタイプエンコーダ付	○	–	○	○	○	○	–
XA-28 クリーンタイプ	○	○	○	○	○	○	○
XA-28 クリーンタイプエンコーダ付	○	–	○	○	○	○	–
XA-20	○	○	○	○	○	○	○
XA-E35L	○	○	○	○	○	○	○
XA-JB	○	○	○	○	○	○	–
XA-EJ	–	○	–	–	–	–	–